

$$(a)''_t = -m \cdot g \cdot d \cdot \theta \quad \text{--- (1)}$$

معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية تفصل
 مثلا جيباً من الشكل :

$$\theta = \theta_{max} \cdot \cos(\omega_0 t + \phi)$$

نتف الخ مرتين بالنسبة للزمن :

$$(a)''_t = -\omega_0 \cdot \theta_{max} \cdot \sin(\omega_0 t + \phi)$$

$$(a)''_t = -\omega_0^2 \cdot \theta_{max} \cdot \cos(\omega_0 t + \phi)$$

$$(a)''_t = -\omega_0^2 \cdot \theta \quad \text{--- (2)}$$

بالساعة بين (1) و (2) نجد :

$$-\omega_0^2 \cdot \theta = -m \cdot g \cdot d \cdot \theta$$

$$\omega_0^2 = \frac{m \cdot g \cdot d}{I_A}$$

$$\omega_0 = \sqrt{\frac{m \cdot g \cdot d}{I_A}}$$

حركة التذبذب بسيطة

شريطة $m \cdot g \cdot d \cdot I_A$ موجبة

• اشتتاج الدوران الى :

$$T_0 = \frac{2\pi}{\omega_0} = \frac{2\pi}{\sqrt{\frac{m \cdot g \cdot d}{I_A}}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m \cdot g \cdot d}}$$

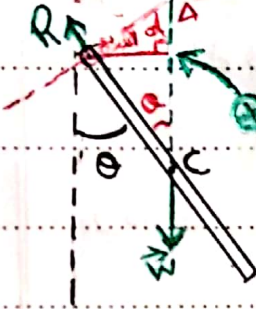
$\text{kg} \cdot \text{m}^2 \rightarrow I_A$
 $\text{kg} \cdot \text{m} \rightarrow m \cdot g \cdot d$

• الدوران بحالة الساعات الليزة $0.24 > \theta$

$$T_0' = T_0 \cdot \frac{\theta^2_{max}}{16}$$

$\theta > 14^\circ$
 ← خاصية صغيرة

النفايس الثقل المركب



• العلاقة الانبساطية في العزيم الدوراني :

$$\sum \vec{\Gamma}_A = I_A \cdot \alpha$$

مجموع الزخم عزيم القطعة قارح زاوي

$$\vec{R} \cdot I_A + \vec{\Gamma}_{W/A} = I_A \cdot \alpha$$

لأن R لا يولد عزيم في A
 لأن W يولد عزيم في A

$$-d' \cdot W = I_A \cdot \alpha$$

لأن W يولد عزيم في A
 الساعه

$$\sin \theta = \frac{d'}{OC}$$

$$d' = OC \cdot \sin \theta$$

$$-(OC \cdot \sin \theta) \cdot W = I_A \cdot \alpha$$

$$-(d \cdot \sin \theta) \cdot m \cdot g = I_A \cdot \alpha$$

$$-m \cdot g \cdot d \cdot \sin \theta = I_A \cdot \alpha$$

$$-m \cdot g \cdot d \cdot \sin \theta = I_A (a)''_t \quad \alpha = (a)''_t$$

$$(a)''_t = \frac{-m \cdot g \cdot d \cdot \sin \theta}{I_A} \quad *$$

معادلة تفاضلية من الدرجة الثانية لا تفصل مثلا

جيباً لوجود $\sin \theta$ بدلا من θ

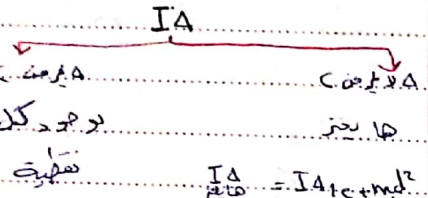
ولذلك من اجل الساعات الصغيرة :

$$\left. \begin{matrix} 0 \leq 0.24 \text{ rad} \\ \theta \leq 14^\circ \end{matrix} \right\} \sin \theta \approx \theta$$

زاوية صغيرة

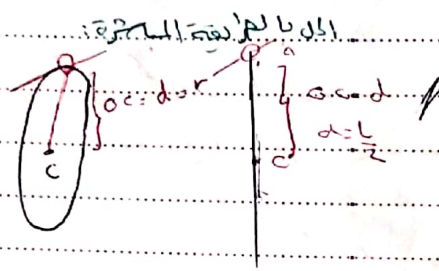
ملاحظة (IA)

$I_{cm} = M \cdot r^2$

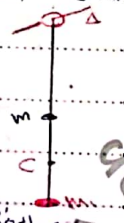


$I_A = I_{cm} + I_{m1} + I_{m2}$
 $I_{cm} = \frac{1}{2} M r^2$
 $I_{m1} = m_1 r_1^2$
 $I_{m2} = m_2 r_2^2$

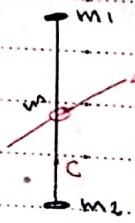
ملاحظة (d)



اجل بالفرقة الغير متحركة
 (بمعنى كل تعبير)



$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$
 $d = \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$



$d = \frac{\sum m_i \cdot r_i}{\sum m_i}$
 $= \frac{m_1 r_1 + m_2 r_2}{m_1 + m_2}$

المسؤول الواحد البسيط المتعلق بها
 النوايس الثقل المركب

$T_0 = T_0$

$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$

$T_0 = T_0$

$2\pi \sqrt{\frac{L}{g}} = 2\pi$

$\Rightarrow \sqrt{L} = 1 \Rightarrow L = 1m$

ملاحظة (d) - ان النوايس الثقل المركب

$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{m \cdot g \cdot d}}$

$T_0' = T_0 \left[1 + \frac{\theta^2 \cdot m \cdot a^2}{16} \right]$

$\pi^2 = 10$
 $g = 10$
 $\pi^2 = g = 10$
 $\pi = \sqrt{10} = \sqrt{g}$

للحالات الكبيرة

$0 \leq \theta \leq 0.24 \text{ rad}$ او $0 \leq \theta \leq 14^\circ$

$\theta > 0.24 \text{ rad}$ او $\theta > 14^\circ$

$0 \leq \theta \leq 0.6 \text{ rad}$ او $0 \leq \theta \leq 34^\circ$

عندما يكون θ صغيرا $\theta \leq 0.24 \text{ rad}$

$\frac{40}{100} > \frac{24}{100}$

النوايس الثقل المركب في حالة

العند الصغيرة θ حيث دورانية

$\theta = \theta_{max} \cdot \cos(\omega t + \phi)$

تدريج الزاوية - بتكرار دون حركة

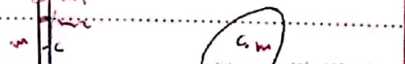
$\Rightarrow \theta = \theta_{max} \cdot X$

تتابع الحركة الزاوية

$\omega = \omega_0 \cdot \cos(\omega t + \phi)$

السرعة الزاوية بدالة

$\omega_{max} = \omega_0 \cdot \cos(\omega t + \phi)$



$m = m_1 + m_2 + m_3$

$I_{Acm} = 0$

$I_{Acm} = 0$

$T_0 \propto \frac{1}{\sqrt{g}}$

$g < g_0 \Rightarrow T_0' > T_0$

الوقت يزداد

عندما يكون $g < g_0$

عندما يكون $g > g_0$

عندما يكون $g < g_0$

عندما يكون $g > g_0$

$T_0' > T_0$

$$I_a = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_c = \frac{1}{12} m l^3$$

$$I_b = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_d = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_e = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

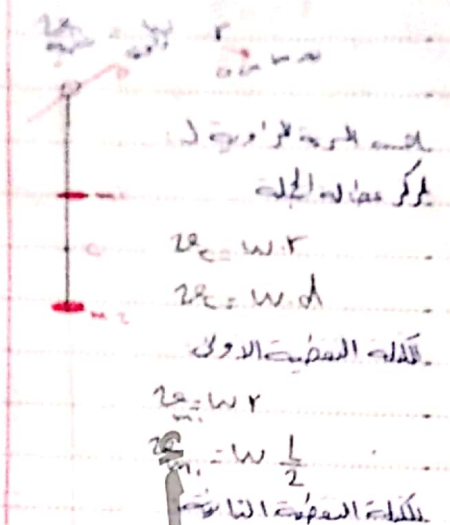
$$I_f = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_g = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_h = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_i = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$

$$I_j = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$



$$v_c = \omega r$$

$$v_c = \omega d$$

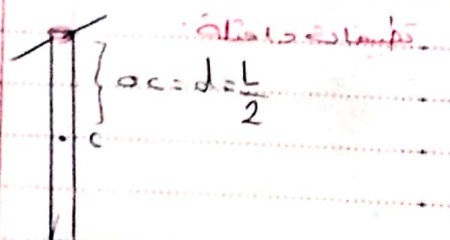
$$v_c = \omega r$$

$$v_{cm} = \omega \frac{l}{2}$$

$$v_{m1} = \omega r$$

$$v_{m2} = \omega l$$

النس احمد

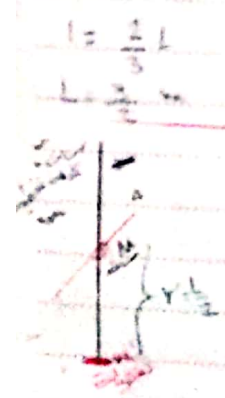


$$I_c = d \frac{l}{2}$$

$$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$$

$$I_a = I_{cm} + m d^2$$

$$I_a = \frac{1}{12} m l^3 + m d^2$$



الزوج الثاني - كنه المورثات

$$\Delta E_k = \Sigma W_i \Delta x_i$$

$$E_k - E_{k0} = W_1 \Delta x_1 + W_2 \Delta x_2 + \dots$$

$$\frac{1}{2} I_a \omega^2 = m g h$$

$$\omega^2 = \frac{m g h}{\frac{1}{2} I_a}$$

المدارس

$$W = 2 m g d [1 - \cos \theta]$$

$$\frac{1}{2} I_a \omega^2 = m g h$$

$$h = d [1 - \cos \theta]$$

$$\frac{1}{2} I_a \omega^2 = m g d [1 - \cos \theta]$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{1}{2} \frac{I_a \omega^2}{m g d}$$

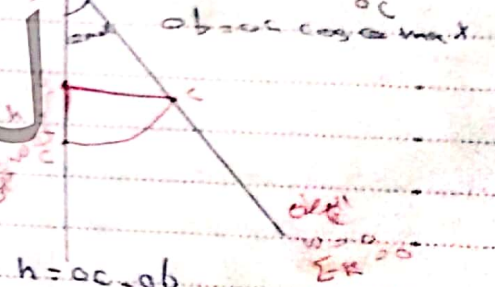
الزوج الثاني - كنه المورثات

$$\Delta E_k = \Sigma W_i \Delta x_i$$

$$E_k - E_{k0} = W_1 \Delta x_1 + W_2 \Delta x_2 + \dots$$

$$\frac{1}{2} I_a \omega^2 = m g h$$

$$\omega^2 = \frac{m g h}{\frac{1}{2} I_a}$$



$$h = ac - ab$$

$$h = ac - ac \cos \theta_{max}$$

$$h = d [1 - \cos \theta_{max}]$$

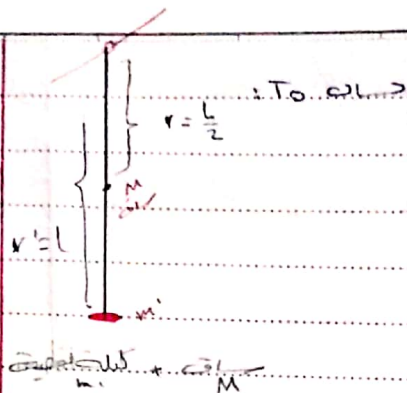
$$\frac{1}{2} I_a \omega^2 = m g d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{1}{2} \frac{I_a \omega^2}{m g d}$$

$$I_A = 4 ML^2 + \frac{1}{3} ML^2$$

$$I_A = \frac{1}{3} ML^2 + m' L^2$$

$$I_{CM} = \frac{1}{12} K g M L^2$$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m \cdot g \cdot d}}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$m = \rho \cdot K g$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} \rightarrow (m \cdot g)$$

$$= \frac{M r + m' r}{m + M}$$

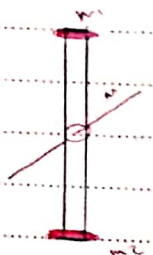
$$= \frac{M \frac{L}{2} + m' L}{m + M}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$I_A = I_{CM} + I_{CM}$$

$$I_A = I_{CM} + M L^2$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + M L^2$$



To الحل

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m \cdot g \cdot d}}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$m = \rho \cdot K g$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} \rightarrow (m \cdot g)$$

$$= \frac{M r + m' r}{m + M}$$

$$= \frac{M \frac{L}{2} + m' L}{m + M}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$I_A = I_{CM} + I_{CM}$$

$$I_A = I_{CM} + M L^2$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + M L^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m \cdot g \cdot d}}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$I_A = \frac{1}{12} M L^2 + m' L^2$$

$$= \frac{4}{12} M L^2$$

$$I_A = \frac{1}{3} M L^2$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} \rightarrow (m \cdot g)$$

$$d = \frac{M r + m' r}{m + M}$$

$$d = \frac{m' L}{2 M}$$

$$d = \frac{L}{4}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{1}{3} M L^2}{2 M g \cdot \frac{L}{4}}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{\frac{2}{3} L}{g}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m \cdot g \cdot d}}$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$I_A = I_{CM} + I_{CM}$$

$$= \frac{1}{12} M L^2 + m' r^2$$

$$I_A = \frac{1}{12} M L^2 + \frac{m' L^2}{4}$$

$$I_{CM} = \frac{1}{12} K g M L^2$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i} \rightarrow (m \cdot g)$$

$$d = \frac{M r + m' r}{m + M}$$

$$d = \frac{m' L}{m + M}$$

$$m' = M - L$$

$$d = \frac{m'}{m + M}$$

$$d = \frac{m' L}{m + M}$$

$$m' = M - L$$

$$r = \frac{1}{8} m \quad T_0 = ?$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \cdot \frac{1}{8} \times 16}$$

$$T_0 = 2 \times \frac{1}{2}$$

$$T_0 = 1s$$

$$T_0 = 1s \quad r = ?$$

$$l = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{r}{g}}$$

$$l = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} r \cdot 16}$$

$$l = 4 \cdot \frac{3}{2} r$$

$$l = 2 \cdot 3r$$

$$r = \frac{1}{3} m$$

$$I_0 = \frac{\sum m_i r_i^2}{\sum m_i}$$

$$= \frac{-m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2}{m_1 + m_2}$$

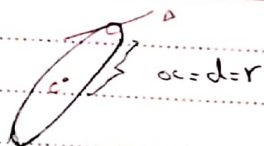
$$I_0 = \bar{r}^2 m$$

$$I_A = I_{cm} + I_{cm} + I_{cm}$$

$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= m_1 \left(\frac{1}{3} L\right)^2 + m_2 \left(\frac{4}{3} L\right)^2$$

$$I_A = \bar{r}^2 m$$



$$I_A = I_{cm} + md^2$$

$$= \frac{1}{12} m L^2 + m d^2$$

$$I_A = \frac{3}{2} m d^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m g d}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3 m d^2}{m g d}}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{r}{g}}$$

$$I_{cm} = \frac{1}{12} m L^2 + m d^2$$

$$I_{cm} = \bar{r}^2 m$$

$$I_0 = \sum m_i r_i^2$$

$$I_{cm} = m \bar{r}^2$$

$$I_0 = \frac{m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2}{m_1 + m_2}$$

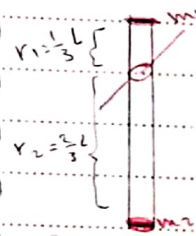
$$I_0 = \bar{r}^2 m$$

$$I_A = I_{cm} + I_{cm} + I_{cm}$$

$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= m_1 \frac{L^2}{4} + m_2 L^2$$

$$I_A = \bar{r}^2 m$$



$$I_A = \bar{r}^2 m$$

$$I_0 = \frac{\sum m_i r_i^2}{\sum m_i}$$

$$= \frac{-m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2}{m_1 + m_2}$$

$$I_0 = \bar{r}^2 m$$

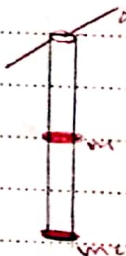
$$I_0 = \bar{r}^2 m$$

$$I_A = I_{cm} + I_{cm} + I_{cm}$$

$$= m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$

$$= m_1 \frac{L^2}{4} + m_2 \frac{L^2}{4}$$

$$I_A = \bar{r}^2 m$$

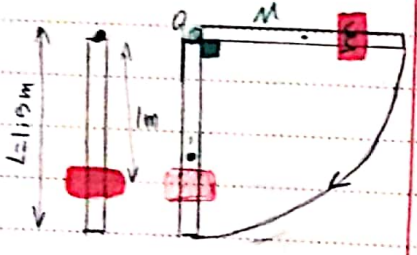


$$I_A = \bar{r}^2 m$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m g d}}$$

المسألة الأولى

تدأ لف فأس ثقل مركب من صفت من صفة
مقاسه، كتلتها $M = 0.5 \text{ Kg}$ ووزنها 1 m
يكما ان تدور حول قوسا ثقل مازن طرفها
العلوي، وصفت عليها كتلة نقطية $m = 0.5 \text{ Kg}$
على بعد 1 m من هذا الطرف كما في الشكل التالي



المطلوب

- احسب دور هذا التواسم في حال العتات الزاوية المبرزة
- تدور حلة التواسم عن موضع توازنها الزاوي ثم يتركها دون استضافة
احس الطاقة الحركية للتواسم لحظة مروره
بالنقطة Q ، ثم احس السرعة الخطية للكتلة
النقطية m عند Q
- عطالة صفة حول محور تدور على مستويها
وحاوية مركز عطالها $(I_{cm} = \frac{1}{12} ML^2)$

هذا الحل

تدور التواسم
نقطة نظرية العتات الحركية بين والي
الوزن الاول لحظة توازن دور كتلة التواسم
 $\theta = \theta_{max}$
الوضع الثاني لحظة التوازن الثاني
 $\theta = 0$

$$\Delta E_k = \Delta W_p$$

$$E_{k2} - E_{k1} = W_{R2} + W_{W2}$$

$$\frac{1}{2} I \omega^2 + mgh$$

$$E = E_k + E_p$$

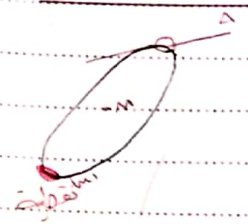
$$= \frac{1}{2} I \omega^2 + mgh$$

$$h = d[1 - \cos\theta]$$

ملاحظة العلاقات

$$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{2MR^2}{2M + 2k}}$$

$$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{2R}{g}}$$



$$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{M + m} g \cdot d}$$

$$d = \frac{2ML^2 + 2mL^2}{2M + 2m}$$

$$d = \frac{2M + 2m}{2M + 2m} L^2$$

$$d = \frac{2M + 2m}{2M + 2m} L^2$$

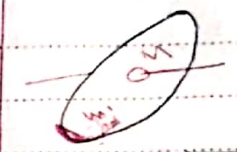
$$I_a = I_{cm} + I_a' m$$

$$I_a = I_{cm} + I_a' m$$

$$= \frac{1}{2} ML^2 + m r^2$$

$$I_a = \frac{3}{2} MR^2$$

$$I_a = \frac{3}{2} MR^2 + 4m r^2$$



$$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m + M} g \cdot d}$$

$$2M = M + m$$

$$2M = M + m$$

$$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m + M} g \cdot d}$$

$$2M = M + m$$

$$= \frac{MR^2 + m r^2}{M + m}$$

$$= \frac{MR^2}{M + m} = \frac{2M}{M + m} m$$

$$\frac{I_a}{d} = \frac{I_{cm}}{d} + I_a' m$$

$$I_a = \frac{1}{2} MR^2 + m r^2$$

علاقة عتات

$$\cos \theta = \frac{m}{2M}$$

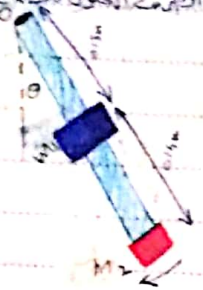
$$m = 2M$$

$$d = \frac{R}{2}$$

$$I_a = \frac{3}{2} MR^2$$

السؤال الرابع

بما حيث تحولوه في الكلة $\omega = 1 \text{ rad/s}$
تس في مسقطها كلة تقية $m_1 = 0.4 \text{ kg}$
ونس في طرفها البعيد كلة تقية
تقياً $m_2 = 0.2 \text{ kg}$
تقياً $m_3 = 0.2 \text{ kg}$
نفسياً كلاً $m_4 = 1 \text{ kg}$
حول محور O ماررة الطرف العلوي للساق



المعطى
المطلوب

- 1. التس دور نوساً بقها صغرد التس
- 2. زرع الخلة عن موضع دورانها بنية
- التسايرج. فتكو التسمة الخطية لوك حطانه عمده
- النواجر الخطة مرورها بالناسخ
- 1. التس $\omega = \frac{4\pi}{3} \text{ rad/s}$ و المطلوب
- 2. التس $\omega = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$
- 3. التس $\omega = 2\sqrt{5} \text{ m/s}$
- 4. التس $\omega = 2\sqrt{5} \text{ m/s}$
- 5. التس $\omega = 2\sqrt{5} \text{ m/s}$
- 6. التس $\omega = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$

$E_k = m_1 g d (1 - \cos \omega t)$

$E_k = m_1 g d + \dots$

$E_k = \frac{70}{8} \text{ J}$

$\omega = ?$

$E_k = \frac{1}{2} I_A \omega^2$

$\omega = \frac{\sqrt{E_k}}{\sqrt{\frac{1}{2} I_A}}$

$\omega = \frac{\sqrt{70}}{\sqrt{\frac{1}{2} \cdot \frac{7}{10}}}$

$\omega = \sqrt{20} = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$

$\omega = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$

$\omega = 2\sqrt{5} \text{ m/s}$

$d = \frac{E_k m_1}{m_1 g}$

$\frac{m_1 r_1 \omega^2}{m_1 g}$

$\omega = \frac{1}{2} + \frac{1}{4} = \frac{3}{4}$

$d = \frac{7}{8} \text{ m}$

$T_A = 2\pi \sqrt{\frac{I_A}{m_1 g d}}$

$T_A = 2\pi \sqrt{\frac{7}{1 \cdot 10 \cdot \frac{3}{8}}}$

$T_A = 2 \text{ s}$

$\omega = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$

$\omega = 2\sqrt{5} \text{ rad/s}$

$\omega = 2\sqrt{5} \text{ m/s}$

$\Delta E_k = \sum W_{F_i}$

$E_k - E_{k0} = W_{R2} - W_{R3}$

$E_k = m_1 g h$

$m_1 = 0.4 \text{ kg}$

$r_1 = 1.5 \text{ m}$

$m_2 = 0.2 \text{ kg}$

$m_3 = 0.2 \text{ kg}$

$m_4 = 1 \text{ kg}$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{1}{2} m_1 r_1^2 + \dots$

$I_A = \frac{7}{8} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{1}{2} \frac{I \Delta \omega^2}{m \cdot g \cdot d}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{1}{2} \cdot \frac{3}{16} \cdot \frac{m \cdot g \cdot d}{m \cdot g \cdot d}$$

$$\frac{26}{16} \cdot 16 \cdot \frac{2}{3}$$

$$\cos \theta_{max} = 1 - \frac{1}{2} \cdot \frac{4}{4}$$

$$\cos \theta_{max} = \frac{1}{2}$$

$$\theta_{max} = \frac{\pi}{3} \text{ rad}$$

$$\frac{v_{cm}}{r_{cm}} = \frac{w \cdot l}{w \cdot d}$$

$$v_{cm} = \frac{l \cdot v_{cm}}{d}$$

$$v_{cm} = \frac{1}{2} \cdot \frac{4 \sqrt{3} \pi}{3 \sqrt{3}}$$

$$v_{cm} = \frac{2 \sqrt{3}}{\sqrt{3}} \text{ m.s}^{-1}$$

ب. نظرية حفظ الطاقة الميكانيكية بين وضعين:

الوضع الأول: لحظة تركها دون سرعة ابتدائية $\theta = \theta_{max}$

الوضع الثاني: لحظة المرور بالأسفل $\theta = 0$

$$\Delta E_k = \Sigma W_{F_i} \rightarrow 2$$

$$E_{k2} - E_{k1} = W_{F_g} + W_{F_c}$$

$$\frac{1}{2} I \Delta \omega^2 = m \cdot g \cdot h$$

$$h = d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$v_c = w \cdot d \Rightarrow w = \frac{v_c}{d}$$

$$\frac{1}{2} I \Delta \frac{v_c^2}{d^2} = m \cdot g \cdot d [1 - \cos \theta_{max}]$$

$$1 - \cos \theta_{max} = \frac{\frac{1}{2} I \Delta \frac{v_c^2}{d^2}}{m \cdot g \cdot d}$$

المسألة الخامسة:

تبدأ لف ثوابث ثقل من ساقي شاقولية

مهمة الكتلة L ، تد في كل

من طرفيها كتلة نقطة m ، تعلق

الجملة ليجرد دوران أفقي بعد

$\frac{L}{4}$ عن طرف الساق العلوي

تربح الجملة عن ومن توارتها التفرق

زاوية $\frac{1}{2} \text{ rad}$ ، ونتركها دون

سرعة ابتدائية في اللحظة $t=0$

فقط يدور فاصلا $T_0 = 2.55$ و المطلوب:

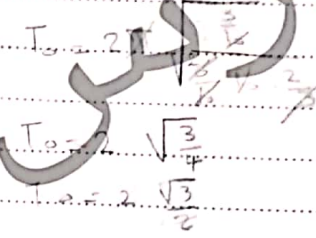
المسألة السادسة: كرة $I_{cm} = \frac{1}{2} m r^2$ و $I_{cm} = \frac{1}{2} m r^2$

$$= m_1 \frac{L^2}{4} + m_2 L^2$$

$$= 4 \frac{L^2}{10} + 2 \frac{L^2}{10}$$

$$= \frac{4}{10} L + \frac{2}{10} L$$

$$= \frac{3}{10} L$$



$$T_0 = \sqrt{3.5}$$

$$v_{cm} = w \cdot L$$

$$v_c = w \cdot d$$

المسألة السابعة: كرة $r_0 = \frac{4 \pi}{3} m \cdot s^{-1}$

$$= \frac{4}{10} \text{ kg}$$

$$m_2 = \frac{2}{10} \text{ kg}$$

$$T_0 = 2 \pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

$$= M + m_1 + m_2$$

$$= \frac{4}{10} + \frac{2}{10}$$

$$= \frac{6}{10} \text{ kg}$$

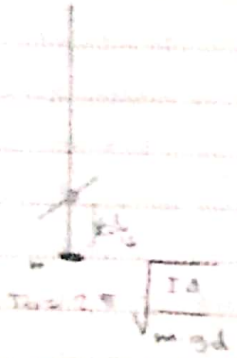
$$d = \frac{\Sigma m_i \cdot r_i}{\Sigma m_i}$$

$$= \frac{m_1 \cdot r_{cm1} + m_2 \cdot r_{cm2}}{m_1 + m_2}$$

$$= \frac{4}{10} \cdot \frac{1}{2} + \frac{2}{10} \cdot 1$$

$$= \frac{2}{10} + \frac{2}{10}$$

$$= \frac{4}{10} \Rightarrow d = \frac{2}{3} m$$



$$T_{max} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g \cos \theta}}$$

$$T_{max} = 2\sqrt{\frac{L}{g}}$$

$$T_{max} = \frac{10}{5} L$$

$$T_{max} = \frac{10}{5} L \cdot 5$$

$$L = \frac{10}{5}$$

$$L = (25 \cdot 10^{-2}) \cdot \frac{5}{5}$$

$$L = 25 \cdot 10^{-2}$$

$$L = 125 \cdot 10^{-2}$$

$$L = 125 \text{ m}$$

$$w_{max} = w_0 \cos(\omega t + \phi)$$

$$= \frac{10}{5} \cdot \frac{1}{2}$$

$$\frac{2}{5} = \frac{4}{10}$$

$$w_{max} = 2.4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$T_{max} = 2\pi \sqrt{\frac{L}{g}}$$

$$T_{max} = 2\sqrt{\frac{L}{g}}$$

$$T_{max} = 2\sqrt{5 \cdot 25 \cdot 10^{-2}}$$

$$T_{max} = 5 \cdot 10^{-1} \sqrt{5}$$

$$T_{max} = 0.5 \sqrt{5} = \frac{1}{2} \sqrt{5} \sqrt{5} \text{ s}$$

نس احمد

$$\theta_{max} = \theta_{max} \cdot \cos \phi$$

$$\cos \phi = 1 \Rightarrow \phi = 0$$

$$\theta = \frac{1}{2} \pi \cdot \cos \frac{4\pi}{5} \pm \text{rad}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{m g d}}$$

$$2 m r = m + m' = 2 m$$

$$d = \frac{\sum m_i r_i}{\sum m_i}$$

$$d = \frac{L}{4}$$

$$I_A = I_{AC} + I_{AM} + I_{M_2} \text{ or } I_A = 0$$

$$= m r^2 + m' r'^2$$

$$= m \frac{L^2}{16} + m \frac{9L^2}{16}$$

$$= m L^2 \left(\frac{1}{16} + \frac{9}{16} \right)$$

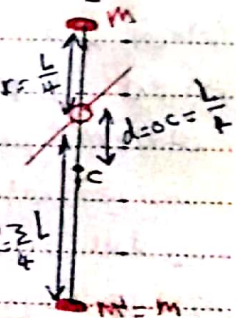
$$I_A = \frac{10}{16} m L^2$$

1- استيعب التابع الزفني للمطال الزاوي
لمركبة هذا النوا من انطلاقا من
مركلة العام.

2- استيعب بالرموز العلاقة المحددة لخطول
الماف، ثم احس قيمته.

3- احس قيمة السرعة الزاوية الخطول
للمركبة (طولية).

4- لغزفون اذنه في احدى النوا سات
انقلبة الكلة ال خلية عن الماف
استيعب المور الخاص الجيد للجملة
في حالة السعات الزاوية الصغيرة
ساق
 $\theta_{max} = 0.7$



$$\theta = \theta_{max} \cdot \cos(\omega t + \phi)$$

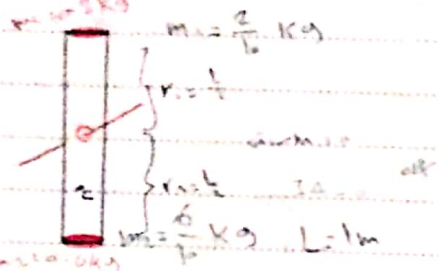
$$\theta = \theta_{max} = \frac{1}{2} \pi \text{ rad}$$

$$w_0 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi \times 2}{2.5 \times 2} = \frac{4\pi}{5} \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$t = 0 \quad \theta = \theta_{max}$$

نوع الساعات التفاضلية من وضعها في

في مركزها دون سرعة البداية فيكون دورتها
الاصغرية فانه عند ذلك
الاصغرية قيمتها زاوية الزوايا لوانس
الصل عند الزوايا 60.6 grad



$$I_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{m_1 g}}$$

$$m_1 + m_2 = 8 \text{ kg}$$

$$I_0 = I_{cm1} + I_{cm2} + m_1 r_1^2 + m_2 r_2^2$$
$$= m_1 \frac{L^2}{4} + m_2 \frac{L^2}{4} + (m_1 + m_2) \frac{L^2}{4}$$
$$I_0 = \frac{8}{10} \frac{1}{4}$$

$$I_0 = \frac{2}{10} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

المسألة (5) (4) (5)

بقية انوار اس ثانيا من سعة سعة
المسألة الكلبة $L = 1 \text{ m}$ ثانيا

العلوية كتلة $m_1 = 2 \text{ kg}$
و ثانيا $m_2 = 0.6 \text{ kg}$
تقدر هذه الساعات فيكون
اصغر ما روى فتبينها، المطلوب

1- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية
2- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية

3- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية $\omega_{max} = 0.14 \text{ rad}$

4- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية $\omega_{max} = 0.14 \text{ rad}$

5- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية

6- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية

7- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية

8- الساعات في حالة الساعات
الاصغرية

$$I_0 = 2MR^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2MR^2}{MgR}}$$

$$T_0 = 2 \sqrt{2 \cdot 1.25 \cdot 10^{-3}}$$

$$T_0 = 1.5 \cdot 10^{-1} \text{ s}$$

$$T_0 = T_0$$

$$2\pi \sqrt{\frac{I_0}{MgR}}$$

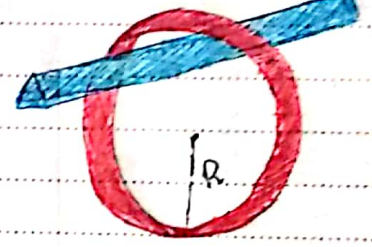
$$L = \frac{1}{4} \text{ m}$$

مسألة (4) (4) (4)

تقدر هذه الساعات فيكون
الاصغرية $R = 12.5 \text{ cm}$
الاصغرية $M = 0.05 \text{ kg}$
الاصغرية $K = 0.05 \text{ kg}$

الاصغرية $I_0 = MR^2$

الاصغرية $I_0 = MR^2$



$$R = 12.5 \text{ cm} = 12.5 \cdot 10^{-2} \text{ m} = 12.5 \cdot 10^{-3} \text{ m}$$

$$M = 0.05 \text{ kg} = 5 \cdot 10^{-2} \text{ kg}$$

$$I_0 = MR^2$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I_0}{MgR}}$$

$$I_0 = MR^2 + mL^2$$

$$I_0 = MR^2 + M \cdot R^2$$

$$k \cdot b \frac{\pi^2 \cdot 10^4}{4 \pi^2}$$

$$k \cdot b \cdot m \cdot N \cdot \text{rad}^{-1}$$

$$\alpha = ? \quad \omega = 0.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\alpha = -\omega^2 \cdot \theta$$

$$\omega^2 = \frac{2\pi}{T_0} = \frac{2\pi}{2} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\alpha = -1 \cdot (0.5)$$

$$\alpha = -0.5 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-2}$$

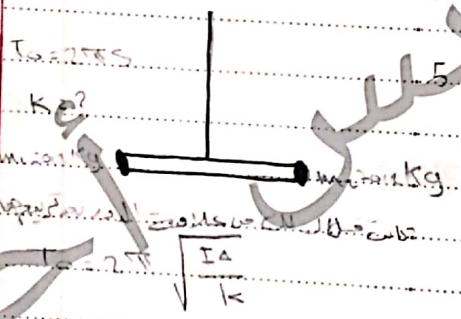
$$\omega = \sqrt{\frac{2 \cdot m \cdot g \cdot d [1 - \cos \theta_{\text{max}}]}{I \Delta}}$$

$$\omega = \sqrt{\frac{2 \cdot \frac{8}{3} \cdot 10 \cdot \frac{1}{4} [1 - \frac{3}{4}]}{\frac{2}{10}}}$$

$$\omega = \sqrt{b} = \pi \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1}$$

$$\frac{2\theta}{T_0} = \omega \cdot r \quad r = \frac{1}{4} \quad r = d - b$$

$$v = \omega \cdot d = \pi \cdot \frac{1}{4} = \frac{\pi}{4} \text{ m} \cdot \text{s}^{-1}$$



$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{I \Delta}{k}}$$

$$T_0 = 4\pi^2 \cdot \frac{I \Delta \cdot d}{k}$$

$$k = 4\pi^2 \cdot \frac{I \Delta \cdot d}{T_0^2}$$

$$I \Delta = I_{\text{cm}} + 2I \Delta m$$

$$= 2 \cdot m \cdot r^2$$

$$= 2 \cdot m \cdot \left(\frac{1}{4}\right)^2 = 2 \cdot 2 \cdot 10^{-1} \cdot \frac{1}{4}$$

$$I \Delta = 10^{-1} \text{ kg} \cdot \text{m}^2$$

1. انطلاقاً من العلاقة العامة لدرور الزوايا
التكامل المبرك، ابرتمت العلاقة المحددة لدرور الزوايا
في حالة الساعات اليدوية، ثم ارجع قيمة الزوايا
2. احس طول النوابس السيم المتوازية
لهذا النوابس المبرك

$$\omega_{\text{max}} = 4 \text{ rad} \cdot \text{s}^{-1} \quad T_0 = 2.4 \text{ rad} \cdot \text{s}$$

$$T_0 = T_0 [1 + \frac{\theta_{\text{max}}^2}{16}]$$

$$T_0 = 2 [1 + \frac{16}{16}]$$

$$T_0 = 2 [1 + \frac{1}{100}]$$

$$T_0 = 2 \cdot \frac{101}{100} = 2.02 \text{ rad} \cdot \text{s}$$

$$T_0 = 2.02 \text{ rad} \cdot \text{s}$$

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

التي تسمى بالزوايا الصغيرة

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$d = \frac{2m r^2}{k}$$

$$T_0 = 2\pi \sqrt{\frac{2}{k} \cdot \frac{10^4}{4}}$$

$$T_0 = 2.5$$

$$T_0 = 2.5$$

$$2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = 2$$

$$l = 1 \text{ m}$$

$v = \frac{3\pi}{2} m s^{-1}$

$I_a = I_{ax} + I_{ay}$

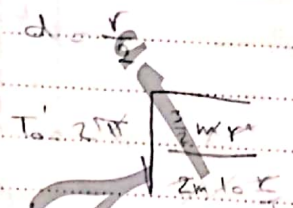
$= \frac{1}{2} m r^2 + m r^2$

$I_a = \frac{3}{2} m r^2$

$d = \frac{\sum m_i r_i^2}{\sum m_i}$

$d = \frac{m r^2 + m r^2}{m + m}$

$\frac{m r}{2 m}$



$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{l}{g}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{l}{g}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$

$\cos \alpha \max = \frac{3}{4} \frac{\pi^2}{g} \frac{2}{l}$
 $\cos \alpha \max = \frac{1}{2} \Rightarrow \alpha \max = \frac{\pi}{3}$

Qmax?
 الرصيد الذي يملكه الجسم عند الزاوية α
 $\Delta E_k = \sum W_{F_i}$
 $E_k = E_{pot}$

$\frac{1}{2} \sum W_i = m g h$
 $h = \frac{r}{2} [1 - \cos \alpha \max]$
 $2r = \frac{2}{g} \frac{m g r}{m}$

$I_a = \frac{3}{2} m r^2$
 $\frac{1}{2} \frac{3}{2} m r^2 \omega^2 = 2 m g r [1 - \cos \alpha \max]$
 $\frac{3}{4} \omega^2 = \frac{2}{r} [1 - \cos \alpha \max]$
 $\omega^2 = \frac{8}{3} [1 - \cos \alpha \max]$

$I_a = \frac{3}{2} m r^2$

$I_a = 2\pi \sqrt{\frac{3 m r^2}{m g r}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{l}{g}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{l}{g}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{3}{2} \frac{l}{g}}$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$

$2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = T_a$

$2\pi \sqrt{\frac{l}{g}} = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$

$\pi = 1 \Rightarrow l = 1 m$

$m' = m$

$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$

$\Delta M = m' + m = 2 M$

3 - نسبة في نقطة من محيط القوس ككرة

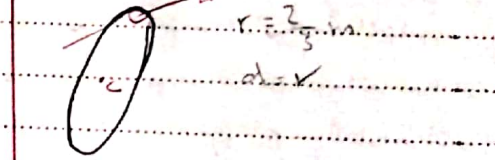
نقطية m' تساوي كتلة القوس m
 ويحيطه بغير طول محورا في حاورين مركز
 القوس، اصب دور في هذه الحالة
 عند كل ارجاع الزاوية الصغيرة

4 - في محيط القوس من جديد عن وضع الزاوية

الناقص في نسبة زاوية $\alpha \max$
 وتتركه دون حركة التبادلية فكانت
 المرى كالنقطية للكرة النقطية m' نقطة
 المحور باننا تحول $\frac{2\pi}{3}$ اصب قيمة
 النسبة الزاوية $\alpha \max$

اذا كانت $\alpha = 24 \text{ rad}$
 فسطحها π^2 عزم عيارية الزاوية
 طول محور حار حار من مركزه وعزمه على

$I_a = \frac{1}{2} m r^2$



$T_a = 2\pi \sqrt{\frac{I_a}{m g d}}$

$\Delta M = m' + m = 2 M$
 $= \frac{1}{2} m r^2 + m r^2$